(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A) (11)特許出願公開番号

特開平5-291400

(43)公開日 平成5年(1993)11月5日

技術表示箇所	FI	庁内整理番号	識別記号	(51)Int.CL ⁵
汉州级小园门	P I			
		8617—4M	Z	H01L 21/78
		8617—4M	M	
		6704-3B		B 0 8 B 1/00
		8418-4M	P	H01L 21/68

審査請求 未請求 請求項の数3(全 5 頁)

(21)出願番号

特顯平4-93188

(22)出顧日

平成4年(1992)4月14日

(71)出願人 000005108

株式会社日立製作所

東京都千代田区神田駿河台四丁目6番地

(71)出顧人 000233505

日立東京エレクトロニクス株式会社 東京都青梅市藤橋3丁目3番地の2

(72) 発明者 木村 積

東京都青梅市藤橋 3丁目 3番地 2 日立東

京エレクトロニクス株式会社内

(72) 発明者 平原 勇

東京都青梅市藤橋3丁目3番地2 日立東

京エレクトロニクス株式会社内

(74)代理人 弁理士 筒井 大和

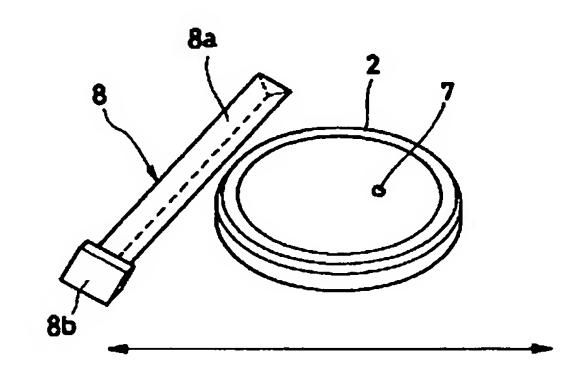
(54) 【発明の名称】 ダイシングチャックテーブルの異物除去装置

(57)【要約】

【目的】 異物除去部材をダイシングチャックテーブル の表面に摺接移動させてテーブル表面に付着する異物を 擦り取るようにすることで、ダイシングチャックテープ ル上の異物を除去できるようにする。

【構成】 ダイシングテープを介してウェハを固定する ためのダイシングチャックテーブル2の表面に摺接可能 で硬質な材料を用いて作られるバー状の異物除去部材8 a、及び異物除去部材8aをダイシングチャックテープ ル2の表面に対し平行に移動させる移動機構8bとを設 けた構成にする。

図 1



2:ダイシングチャックテーブル

8 a: 異物除去部材 8 b:移動機構

7: 異物 8: 異物除去裝置 1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ダイシングテープを介してウェハを固定 するためのダイシングチャックテーブルの表面に摺接可 能な異物除去部材と、この異物除去部材を前記ダイシン グチャックテーブル面に対し平行に移動させる移動機構 とを具備することを特徴とするダイシングチャックテー ブルの異物除去装置。

【請求項2】 前記異物除去部材は、硬質材料を用いる ことを特徴とする請求項1記載のダイシングチャックテ ーブルの異物除去装置。

【請求項3】 ダイシングチャックテーブル表面の異物 を検出するセンサと、このセンサが異物を検出したこと をもって前記移動機構を駆動する制御部とを具備するこ とを特徴とする請求項1記載のダイシングチャックテー ブルの異物除去装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、ダイシングチャックテ ーブル上の異物を除去する技術、特に、テーブル上にダ イシングテープを敷設し、このダイシングテープ上にウ 20 ェハを貼着してダイシングを行う方式のダイシングチャ ックテーブルにあって、その表面に付着したダイシング テープ屑を除去するために用いて効果のある技術に関す るものである。

[0002]

【従来の技術】図4はダイシング装置の一例を示す正面 断面図である。

【0003】ダイシング装置は、真空引き用の通気孔1 を備えたダイシングチャックテーブル2、このダイシン グチャックテーブル2に敷設されたダイシングテープ 30 るであろう。 (またはシート)3(表面に粘着剤が塗布されている) の周辺を固定する治具4、ダイシングテープ3の表面に **貼着されたウェハ5をチップ単位で切断する回転刃6の** 各々を備えて構成される。

【0004】このようなダイシング装置において、ダイ シングを行う場合、まず、回転刃6を上方に退避させて おき、清掃したダイシングチャックテーブル2上にダイ シングテープ3を敷設し、このダイシングテープ3の周 辺をテーブル径に沿ってカットし、さらにダイシングテ ープ3の周辺部を治具4によって圧接固定する。つい で、ダイシングテープ3上にウェハ5を貼着固定し、回 転刃6を降下させて規定位置に刃を当てて縦、横に順次 切断する。

【0005】なお、このようなダイシング装置の市販製 品については、株式会社ディスコ製「全自動ダイシング ソーDFD-2H-STI」があり、文献については、 例えば、株式会社サイエンスフォーラム発行「最新半導 体工場自動化システム、総合技術集成」第4章、第1節 の頁134~138、或いは株式会社リアライズ社発行 「超LSI工場最新技術集成、第2編、最新プロセスと 50 ブルの異物除去装置の一実施例を示す斜視図である。な

自動化」第5章、第1節の頁243~250に記載があ

[0006]

る。

【発明が解決しようとする課題】本発明者の検討によれ ば、ダイシングテープをテーブル上に敷設し、このダイ シングテープ上にウェハを貼着してダイシングを行うダ イシング装置においては、ダイシングテープの周辺をカ ットする作業を伴っているため、ウェハダイシング後に テーブル表面を水で洗浄する作業を行っているにもかか 10 わらず、テーブル上に異物7(ウェハの欠け屑、ダイシ ングテープの切り屑など)が残留する場合があった。 【0007】このため、この異物が厚みの薄いウェハの 下面に介在し、その部分のウェハにストレスがかかり、 真空吸着を行った際にウェハに部分的に荷重がかかって ウェハの割れを生じ、或いは、ウェハまたはペレット状 態のワークに傾きが生じ、またはダイシングブレードの 垂直性が保たれなくなり、ペレットに欠けが生じるとい う問題があった。また、ウェハまたはペレットの割れ は、1枚のウェハのみにとどまらず、異物付着が発見さ れるまで全てのウェハに不良発生を招くことになる。

【0008】このため、従来においては、或る頻度でダ イシングチャックテーブル上の異物が無いことを確認し たうえでダイシングを実施し、或いはダイシング前に異 物を除去する作業が必要であった。

【0009】そこで、本発明の目的は、ダイシングチャ ックテーブル上の異物を除去することのできる技術を提 供することにある。

【0010】本発明の前記ならびにその他の目的と新規 な特徴は、本明細書の記述及び添付図面から明らかにな

[0011]

【課題を解決するための手段】本願において開示される 発明のうち、代表的なものの概要を簡単に説明すれば、 以下の通りである。

【0012】すなわち、ダイシングテープを介してウェ ハを固定するためのダイシングチャックテーブルの表面 に摺接可能な異物除去部材と、この異物除去部材を前記 ダイシングチャックテーブル面に対し平行に移動させる 移動機構とを設けるようにしている。

[0013]

【作用】上記した手段によれば、異物除去部材をダイシ ングチャックテーブルの表面に摺接移動させることで、 テーブル表面に付着する異物が粘着性であっても擦り取 られる。したがって、テーブル表面の異物が除去でき、 ウェハ割れ、ペレット欠け不良などを低減することが可 能になり、製品歩留りの向上、外観検査の簡略化などを 図ることができる。

[0014]

【実施例】図1は本発明によるダイシングチャックテー

お、ここでは図4で示したと同一であるものには同一引 用数字を用いたので、重複する説明は省略する。

【0015】前記したように、異物7は粘着性を有して おり、ダイシングチャックテーブル2への付着は強固で ある。そこで、本発明においては、払拭面を硬質な材料 (例えば、高速度鋼 (工具鋼)などの金属、または硬質 ゴムのブレードなど)にしたバー状の異物除去部材8 a、及びこの異物除去部材8aを移動させると共にダイ シングチャックテーブル2の表面に押圧する附勢力を異 物除去部材8aに付与する移動機構8bから成る異物除 10 去装置8を設け、異物除去部材8aの接触面をテーブル 面に加圧接触させた状態のまま異物除去装置8を図示の 矢印方向へ往復動させることにより異物7を除去してい る。なお、異物除去装置8の払拭面への異物の付着が多 くなった場合、除去効率が低下するばかりか再付着を招 くので、消耗部品の交換または払拭面の清掃を行う。

【0016】異物除去装置8を用いるタイミングは、ウ ェハのアンロードとロードの間の空き時間であり、ダイ シングチャックテーブル2の表面に異物の有ることが検 出(作業者の目視検査による)されたときに、手動また 20 は自動により行うことになる。自動で行う場合、移動機 構8 b にモータ、減速機構などを内蔵させダイシングチ ャックテーブル2の両側に敷設したレール(またはガイ ド)に沿って自走できるようにし、或いは駆動源を離れ たところに設置し、その駆動力をワイヤ及びプーリなど を介して異物除去装置8に伝達させればよい。また、手 動の場合、ダイシングチャックテーブル2の両側に敷設 したレール (またはガイド) に沿って異物除去装置8が 移動できるようにしておき、異物除去部材8 a をダイシ ングチャックテーブル2の表面に適当な力で押し付けな 30 で種々変更可能であることは言うまでもない。 がら異物除去装置8を手で移動させればよい。

【0017】さらに、上記においては、目視により異物 検出を行うものとしたが、自動検出にすることも可能で ある。この一例を示したのが図2である。

【0018】ダイシングチャックテーブル2の両側に投 光器9と受光器10から成るセンサ (例えば、50μm **ゅ程度の異物の検出が可能なもの)を配設し、投光器9** から光ビームをテーブル表面すれずれに水平に投光し、 これを受光器10で受光する。このような構成にあっ て、検出を行う場合、投光器9と受光器10の光軸を一 40 致させたまま両者を同一速度で移動させる。その過程で 投光器 9 からの光ビームの途中に異物 7 が介在すると受 光器10への受光が遮断される。この受光の遮断から異 物有りを検出することができる。投光器 9 及び受光器 1 0による検出がダイシングチャックテーブル2の全面に 対して終了した後、制御部11は異物有りの検出結果に 基づいて異物除去装置8の駆動源となるモータ12を駆 動し、異物除去装置8を移動させる。また、制御部11 には警報回路13が接続されており、異物がとれていな い場合に警報を発する。

【0019】図3は異物検出に伴う異物除去装置の動作 を示すフローチャートである。

【0020】ダイシング作業のウェハセット前、または ウェハアンローディング後(ステップ101)、投光器 9及び受光器10からなるセンサによって異物の有無を 検出する(ステップ102)。異物有りの場合、異物除 去装置8を動作させて異物を除去する(ステップ10 3)。ついで、除去作業によってテーブル表面から完全 に異物7が除去できたか否かを再度センサにより検出を 行う(ステップ104)。この検査によって異物有りが 判定された場合、ダイシング作業を中止し、警報回路1 3を動作させて警報を発する(ステップ105)。警報 を聞いた作業者は、手作業によりダイシングチャックテ ーブル2の表面を清掃し、異物7を除去する。

【0021】一方、ステップ102またはステップ10 4で異物無しが判定された場合、ウェハのローディング (ステップ106)を行った後、図4に示したダイシン グ装置によりダイシングを開始する(ステップ10 7).

【0022】このように、異物検出を自動化することで 異物除去の自動化も可能になり、無人によるダイシング が可能になり、ダイサーのスループットを向上させるこ とが可能になる。そして、ダイシング、ペレット治具詰 め後のペレット選別作業を行う場合、外観検査でのペレ ット欠け不良を無くすことができるため、歩留りの向 上、外観検査の簡略化などが可能になる。

【0023】以上、本発明者によってなされた発明を実 施例に基づき具体的に説明したが、本発明は前記実施例 に限定されるものではなく、その要旨を逸脱しない範囲

【0024】例えば、前記実施例においては、センサに 光学式を用いた例を示したが、これに限定されるもので はない。例えば、CCDなどの画像認識による構成、レ ーザー光を回転鏡などで1次元走査した際の反射光を捉 えて認識する構成などであってもよい。

【0025】また、前記実施例では、異物除去部材8a が金属または硬質ゴムであるとしたが、このほか、例え ば、ワイヤブラシを回転させる構成のものなどを用いて もよい。

【0026】さらに、異物が検出された場合にアラーム 信号ないし音、光などを発生するアラーム機構を具備し た構成でもよい。

[0027]

【発明の効果】本願において開示される発明のうち、代 表的なものによって得られる効果を簡単に説明すれば、 下記の通りである。

【0028】すなわち、ダイシングテープを介してウェ ハを固定するためのダイシングチャックテーブルの表面 に摺接可能な異物除去部材と、この異物除去部材を前記 50 ダイシングチャックテーブル面に対し平行に移動させる

移動機構とを設けるようにしたので、テーブル表面の異 2 ダイシングチャックテーブル 物が除去でき、ウェハ割れ、ペレット欠け不良などを低 3 ダイシングテープ 減することが可能になり、製品歩留りの向上、外観検査 の簡略化などを図ることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明によるダイシングチャックテーブルの異 物除去装置の一実施例を示す斜視図である。

【図2】異物の検出を自動化するための異物検出装置の 一例を示す構成図である。

【図3】異物検出に伴う異物除去装置の動作を示すフロ 10 9 投光器 ーチャートである。

【図4】ダイシング装置の一例を示す正面断面図であ ٥.

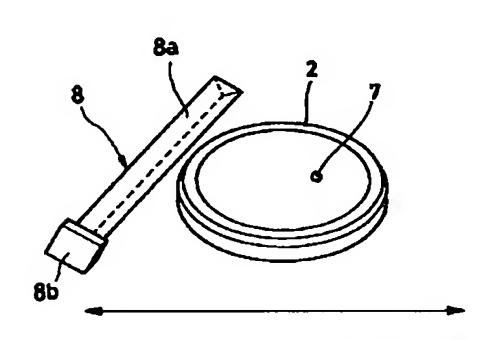
【符号の説明】

1 通気孔

- 4 治具
- 5 ウェハ
- 6 回転刃
- 7 異物
- 8 異物除去装置
- 8 a 異物除去部材
- 8b 移動機構
- 10 受光器
- 11 制御部
- 12 モータ
- 13 警報回路

【図1】

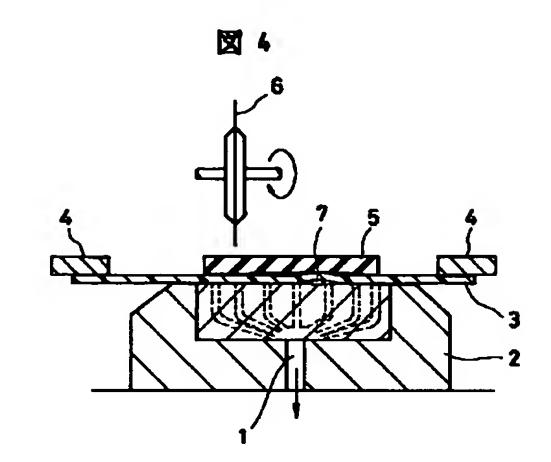
図 1



2:ダイシングチャックテーブル 7: 吳传 8: 吳传除去裝置

8 a: 異物除去部材 8 b: 移動機構

【図2】

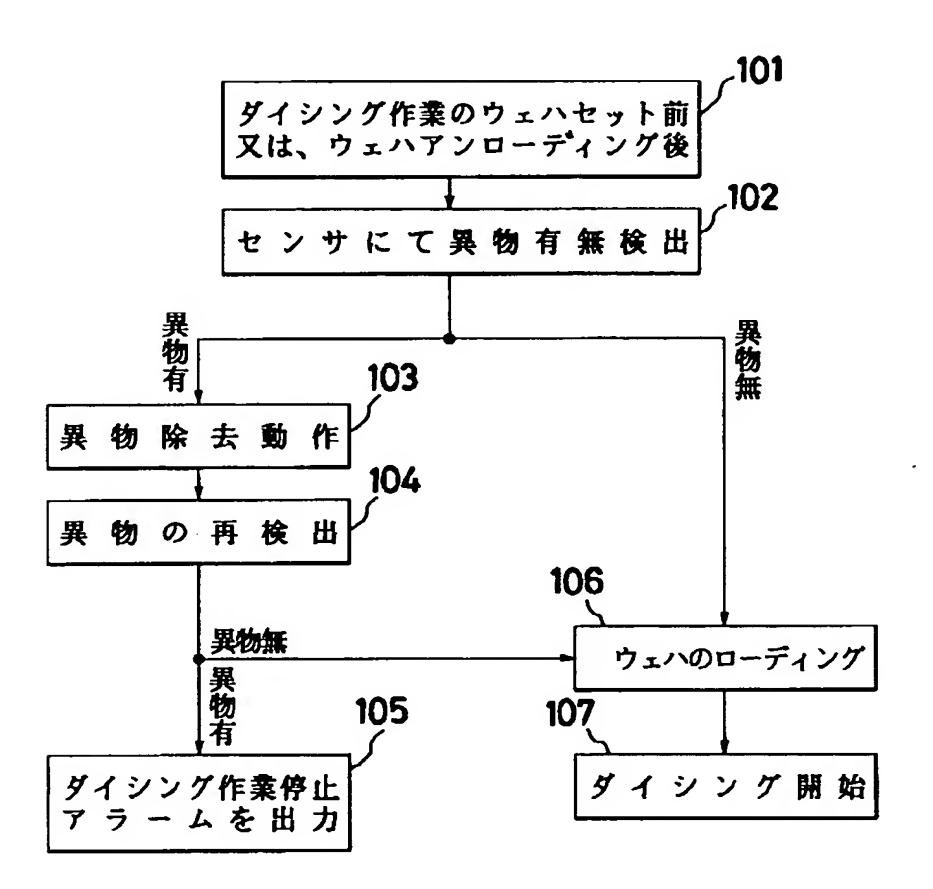


【図4】

図 2 10 部 制 13 9:投光器 12:モータ 10:受光器 11:制御部 13:警報回路 警報回路

【図3】

図 3



DERWENT-

1993-390359

ACC-NO:

. . . .

DERWENT-

199349

WEEK:

COPYRIGHT 2006 DERWENT INFORMATION LTD

TITLE:

Dust particle remover for dicing chuck table - arranges dust particle removing

member and wiring mechanism on table for fixing wafer through dicing tape

NoAbstract

PATENT-ASSIGNEE: HITACHI LTD[HITA] , HITACHI TOKYO ELECTRONICS CO[HITN]

PRIORITY-DATA: 1992JP-0093188 (April 14, 1992)

PATENT-FAMILY:

PUB-NO PUB-DATE LANGUAGE PAGES MAIN-IPC

JP 05291400 A November 5, 1993 N/A 005 H01L 021/78

APPLICATION-DATA:

PUB-NO APPL-DESCRIPTOR APPL-NO APPL-DATE

JP 05291400A N/A

1992JP-0093188 April 14, 1992

INT-CL (IPC): B08B001/00, H01L021/68 , H01L021/78

ABSTRACTED-PUB-NO: JP 05291400A

EQUIVALENT-ABSTRACTS:

CHOSEN-

Dwg.1/4

DRAWING:

TITLE- DUST PARTICLE REMOVE DICE CHUCK TABLE ARRANGE DUST PARTICLE REMOVE MEMBER WIRE

TERMS: MECHANISM TABLE FIX WAFER THROUGH DICE TAPE NOABSTRACT

DERWENT-CLASS: P43 U11

EPI-CODES: U11-C06A2; U11-F02A2;

SECONDARY-ACC-NO:

Non-CPI Secondary Accession Numbers: N1993-301664